MODE D'EMPLOI

COMPOSANTS MONTRAC

Set de commande pour ascenseur

BA-100092

Mode d'emploi

Composants Montrac set de commande pour ascenseur

à partir du numéro de série 427690

Français, édition 09/2009

Sommaire

1. Informations importantes 2
1.1. Introduction 2
1.2. Déclaration de conformité 2
1.2.1. Function 2
1.2.2. Notice de montage 2
1.2.3. Directives satisfaites par set de commande pour ascenseur 2
1.2.4. Validité du mode d'emploi 3
1.2.5. Informations complémentaires 3
2. Caractéristiques techniques 4
2.1. Servo variateur „positionnement" 9300 type EVS9322-EP (Réf. 520316) 4
2.2. Module de freinage 9350 type EMB9352-E (Réf. 520317) 4
2.3. Filtre réseau type EZN3A1500H003 (Réf. 520318) 4
2.4. Connexion du filtre réseau 5
2.5. Connexion du servo variateur „positionnement" EVS9322-EP 6
2.6. Raccordement du module de freinage avec résistance EMB9352-E 9
2.7. Raccordement de la tension d'alimentation du servo variateur „positionnement" et du relais 10
2.8. Commande du servo variateur „positionnement" 11

1. Informations importantes

1.1. Introduction

Ce mode d'emploi décrit les limites de charge, l'installation et de rechange de set de commande pour ascenseur.

Ce mode d'emploi n'est valable que pour les applications décrites ci-dessous avec set de commande pour ascenseur. Pour les modèles d'ascenseurs spécifiques, le mode d'emploi n'est valable que sous réserve.

1.2. Déclaration de conformité

Selon la Directive Machines 98/37/CE, annexe II B
Selon la Directive Machines 2006/42/CE, annexe II B

Fabricant:
SCHMID Group montratec AG
Zeilmattenring 6
4563 Gerlafingen
Tel. +41 32 55 88 700, Fax. +41 32 55 88 799

1.2.1. Function

Le kit de réglage pour l'ascenseur est un composant de l'ascenseur destiné au montage dans les installations Montrac. Le kit de réglage permet de régler la position du Trac de l'ascenseur avec différents blocs de positionnement. Le kit de réglage ne comporte pas de logique de commande. (Cette dernière doit être réalisée par le client).

1.2.2. Notice de montage

La notice de montage conforme à la Directive Machines 2006/42/CE, annexe VI est disponible dans le mode d'emploi.

1.2.3. Directives satisfaites par set de commande pour ascenseur

En tant que composant individuel, set de commande pour ascenseur n'est pas soumis aux prescriptions de la Directive Machines.

Nous attirons l'attention sur le fait que le système Montrac ne pourra être mis en service avant que le système Montrac dans lequel set de commande pour ascenseur a été monté ne soit déclaré conforme aux dispositions de la Directive Machines 98/37/CE ou 2006/42/CE.

1.2.4. Validité du mode d'emploi

Nos produits sont mis à jour au fur et à mesure des évolutions techniques et des connaissances pratiques.

Les modes d'emploi sont mis à jour au fur et à mesure des évolutions des produits.
Chaque mode d'emploi a un numéro de référence, par ex. BA-100092.
Le numéro de référence et le numéro d'édition sont indiqués sur la page de titre.

Validité

Désignation complète	Désignation abrégée	Référence
Set de commande pour ascenseur	**-**	**58562**

1.2.5. Informations complémentaires

Le présent mode d'emploi a pour but d'utiliser set de commande pour ascenseur de façon sûre et conforme. Dans le cas où vous manqueriez d'informations pour votre cas d'application spécifique, nous vous prions de bien vouloir vous adresser au constructeur.

Conformément à la directive 2006/42/CE, annexe VII partie B, la documentation technique peut être fournie et transmise à tout moment sous forme numérique.

2. Caractéristiques techniques

Set de commande pour ascenseur (Réf. 58562):
- Servo variateur „positionnement“ 9300 type EVS9322-EP (Réf. 520316)
- Module de freinage 9350 type EMB9351-E (Réf. 520317)
- Filtre réseau type EZN3A1500H003 (Réf. 520318)

2.1. Servo variateur „positionnement“ 9300 type EVS9322-EP (Réf. 520316)

Tension réseau		3 x 380..480V / 50Hz / 60Hz
Courant réseau avec filtre réseau	[A]	2.5
Tension auxiliaire		24 VDC (-0% + 15%); 5A
Degré de protection		IP 20
Type de montage		vertical (armoire de commande)
Poids	[kg]	3.5

* Montage de base, voir page 10

2.2. Module de freinage 9350 type EMB9352-E (Réf. 520317)

Tension d'alimentation	[VDC]	270...775
Courant de crête pour 60s	[ADC]	42
Courant permanent max.	[ADC]	25
Indice de protection		IP 20
Type de montage		vertical (armoire de commande)
Poids	[kg]	2.2

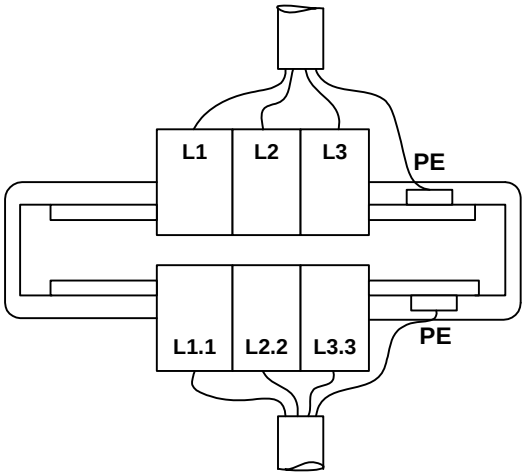
2.3. Filtre réseau type EZN3A1500H003 (Réf. 520318)

Tension assignée	[VDC]	500
Courant de crête pour 60s	[ADC]	42
Courant permanent max.	[ADC]	25
Indice de protection		IP 10
Type de montage		vertical (armoire de commande)
Poids	[kg]	1.15
Environnement : Température	[°C]	10 – 50
Humidité de l'air relative		Classe d'humidité F sans condensation (avec humidité relative 85%)
Degré de pureté de l'air		Atmosphère d'atelier normale

Vous trouverez des informations détaillées dans les modes d'emploi suivants de la société Lenze :
- Servo variateur 9300 (type EVS9322-EP)
- Module de freinage 9350 (type EMB9351-E)
- Filtre réseau (type EZN3A1500H003)

2.4. Connexion du filtre réseau

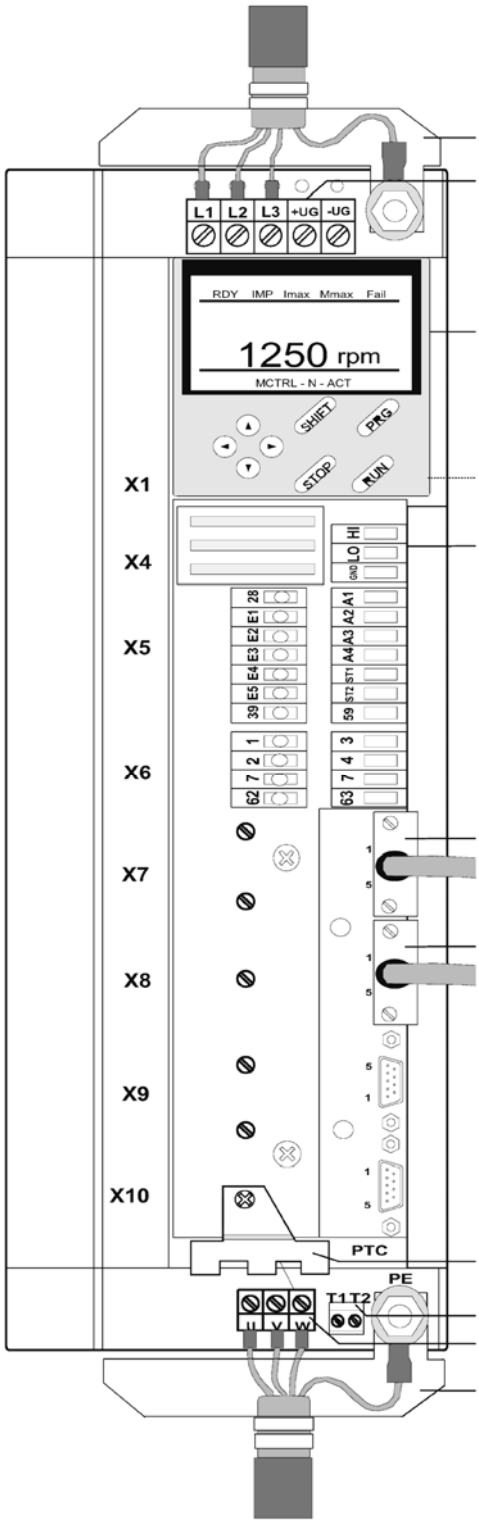
Câble pour le raccordement réseau 3x400V 50Hz



Câble pour servo variateur „positionnement“

Câble vers :	Couleur câble / numéro	Borne /Filetage
Raccordement réseau	1	L1
	2	L2
	3	L3
	jaune/vert	PE
Servo variateur „positionnement“	1	L1.1
	2	L2.2
	3	L3.3
	jaune/vert	PE

2.5. Connexion du servo variateur „positionnement“ EVS9322-EP



Tôle de blindage du raccordement réseau
Raccordement réseau et raccordement du module de freinage avec résistance externe

Clavier de commande débrochable （clavier XT）

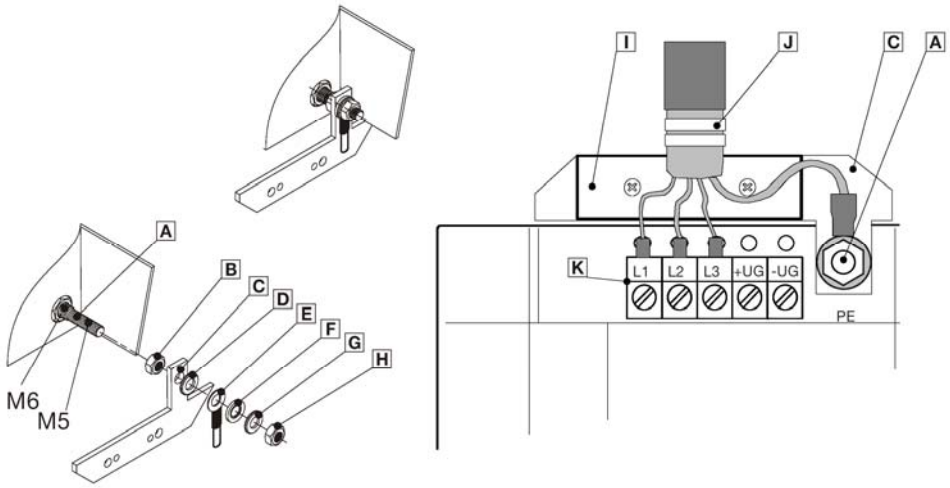
Bus Système （CAN） / Connexion Adaptateur Bus Système pour PC
Borniers de commande

Entrée résolveur

Entrée système de mesure （entrée codeur）

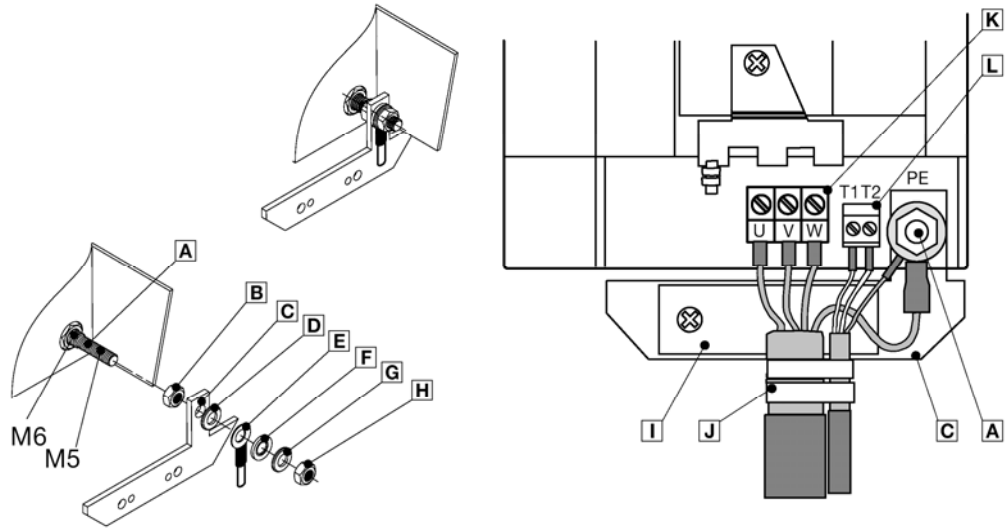
Blindage des câbles de commande
Raccordement PTC
Câble moteur
Tôle de blindage des câbles moteur

Raccordement du réseau



A	Boulon fileté PE
B	Visser l'écrou M5 et le serrer manuellement
C	Monter l'équerre de fixation pour la tôle de blindage
D	Monter la rondelle grower
E	Monter le câble PE avec cosse ronde
F	Monter la rondelle
G	Monter la rondelle élastique
H	Visser l'écrou M5 et le serrer à un couple de 3,4 Nm
I	Visser la tôle de blindage sur l'équerre de fixation à l'aide de deux vis M4 et enserrer le blindage à l'aide des griffes
J	Le câble doit être blindé uniquement pour le respect des normes en vigueur (ex. VDE 0160, EN50178, EN61800-3)
K	Raccorder le câble réseau aux borniers à vis L1, L2, L3. Raccorder le câble de liaison pour le module de freinage +UG, -UG.

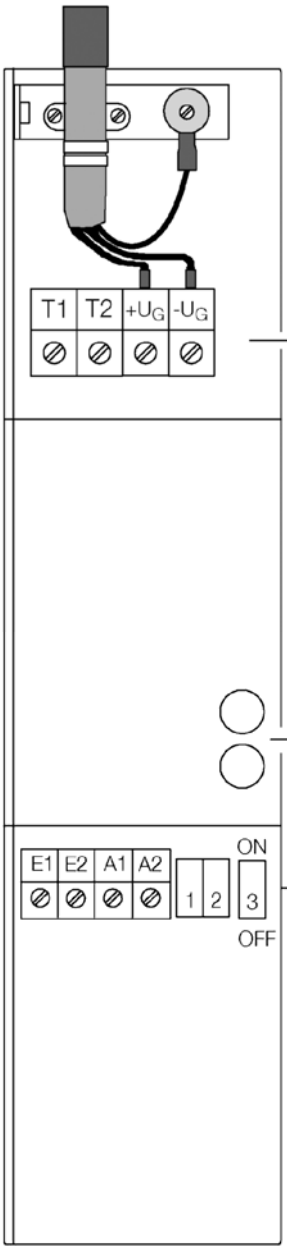
Raccordement du moteur



A	Boulon fileté PE
B	Visser l'écrou M5 et le serrer manuellement
C	Monter l'équerre de fixation pour la tôle de blindage
D	Monter la rondelle grower
E	Monter le câble PE avec cosse ronde
F	Monter la rondelle
G	Monter la rondelle dentée
H	Visser l'écrou M5 et le serrer à un couple de 3,4 Nm
I	Fixer la tôle de blindage sur l'équerre de fixation à l'aide de deux vis M4.
J	Enserrer le blindage du câble moteur et le blindage de la surveillance de température moteur à l'aide d'une griffe de serrage. Le câble doit être blindé uniquement pour le respect des normes en vigueur (ex. VDE 0160, EN50178, EN61800-3).
K	Raccorder le câble moteur aux borniers à vis U, V, W. Respecter l'ordre des phases. Respecter la longueur maximale du câble moteur.
L	Raccorder le câble de surveillance de température moteur à l'aide des borniers à vis T1, T2.

2.6. Raccordement du module de freinage avec résistance EMB9352-E

Raccordement du module de freinage



Raccorder la liaison au servo variateur „positionnement" +UG, -UG.

La LED s'allume en vert lorsque +UG, -UG sont sous tension

La LED s'allume en jaune lorsque l'unité de freinage freine

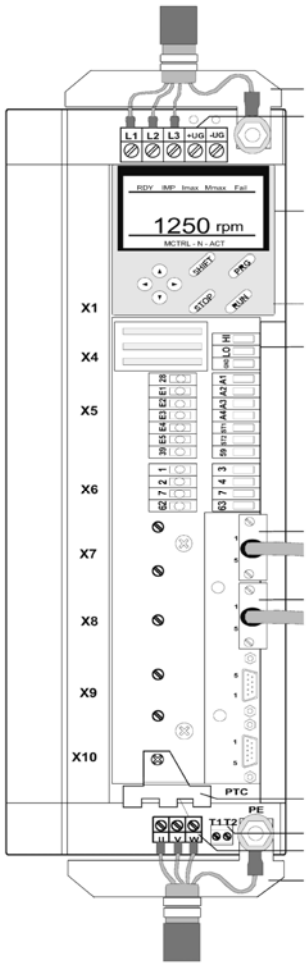
Interrupteurs :

Europe	
S1	sur ON
S2	sur OFF
S3	sur OFF

USA	
S1	sur ON
S2	sur ON
S3	sur OFF

- Il est très important de respecter ces réglages, faute de quoi le chopper de freinage peut être endommagé !

2.7. Raccordement de la tension d'alimentation du servo variateur „positionnement“ et du relais



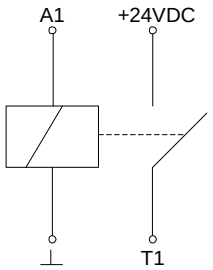
Bornes de commande :

- 59: +24VDC
- 39: 0VDC
- 28: 1=validation variateur par commande externe, 0=Reset défaut / Reset programme
- E1 / E2 / E3: Sélection numérique position par commande externe
- E4: Détecteur de proximité (commutateur de référence)
- E5: Démarrage bloc de positionnement (front 0-1) par commande externe
- A1: Ready et validation = le frein est desserré (information pour commande externe)
- A2: Référence connue
- A3: Ready (absence de défaut)
- A4: Ascenseur en position

Borne :

- T1 (câble brun) +24VDC du relais
- T2 (câble blanc) 0VDC

Relais pour frein



A1 Borne sur servo variateur „positionnement“
T1 Borne sur servo variateur „positionnement“

2.8. Commande du servo variateur „positionnement“

Commande numérique

Cible	Code position	Code vitesse	Code accélération/ décélération	Sélection E1,E2,E3 numérique	Jeu de programme
Origine	C1225	C1241 / C1242	C1251	0,0,0	1
Position 1	C1301/1	C1302/1	C1303/1	1,0,0	2
Position 2	C1301/2	C1302/2	C1303/2	0,1,0	3
Position 3	C1301/3	C1302/3	C1303/3	1,1,0	4
Position 4	C1301/4	C1302/4	C1303/4	0,0,1	5
Position 5	C1301/5	C1302/5	C1303/5	1,0,1	6
Position 6	C1301/6	C1302/6	C1303/6	0,1,1	7
Position 7	C1301/7	C1302/7	C1303/7	1,1,1	8

Commande CAN

Cible	Code position	Code vitesse	Code accélération/ décélération	Sélection CAN-IN2.W2	InTarget CAN-OUT2.W1	Jeu de programme
Origine	C1225	C1241/C1242	C1251	0	B.02 (REFOK)	1
Position 1	C1301/1	C1302/1	C1303/1	1	B.09	2
Position 2	C1301/2	C1302/2	C1303/2	2	B.10	3
Position 3	C1301/3	C1302/3	C1303/3	3	B.11	4
Position 4	C1301/4	C1302/4	C1303/4	4	B.12	5
Position 5	C1301/5	C1302/5	C1303/5	5	B.13	6
Position 6	C1301/6	C1302/6	C1303/6	6	B.14	7
Position 7	C1301/7	C1302/7	C1303/7	7	B.15	8

Autre affectation CAN

CAN-IN2.W1		CAN-OUT2.W1	
B.00	POS-PRG-START	B.00	DCTRL-TRIP
B.01	POS-PRG-STOP	B.01	READY & RFR
B.02	POS-PS-CANCEL	B.02	POS-REF-OK
B.03	POS-PRG-RESET	B.03	DCTRL-RDY
B.04	POS-MANUAL	B.04	POS-IN-TARGET
B.05	POS-MANUAL-NEG	B.05	DIGIN4 （Limette）
B.06	POS-MANUAL-POS	B.06	DCTRL-CINH
B.07	POS-MANUAL-REF	B.07	DCTRL-NACT=0
B.08	POS-PARM_RD	B.08	DCTRL-FAIL-QSP
B.09	POS-WAITSTATE	B.09...B15	IN-TARGET positions individuelles